(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平9-223662

(43)公開日 平成9年(1997)8月26日

(51) Int.Cl. ⁸		識別記号	庁内整理番号	FΙ			技術表示箇所
HOIL	21/027			H01L	21/30	5 1 8	
G 0 3 B	27/16			G 0 3 B	27/16	L	•
				H01L	21/30	515B	
						5 2 7	

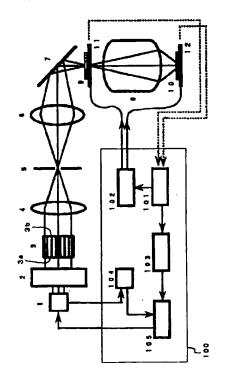
		农簡查書	未請求 請求項の数18 FD (全 8 貝)		
(21)出顧番号	特顧平8-53985	(71)出顧人	000001007 キヤノン株式会社		
(22)出顧日	平成8年(1996)2月16日	東京都大田区下丸子3丁目30番2号 (72)発明者 深川 容三			
		(1-77277	神奈川県川崎市中原区今井上町53番地 キャノン株式会社小杉事業所内		
		(74)代理人	弁理士 高梨 幸雄		

(54) [発明の名称] 照明装置、走査型露光装置及びそれらを用いたデパイスの製造方法

(57)【要約】

【課題】 パルス光源を用い、所定の積算露光量で、か つ高スループット、高解像度で走査露光ができる走査型 露光装置及びそれらを用いたデバイスの製造方法を得る こと.

【解決手段】 光源手段からのパルス光で被照射面上を 照射する際、発光制御手段により該被照射面の移動速度 に比例した頻度で該光源手段をパルス発光させているこ ٤.



【特許請求の範囲】

【請求項1】 光源手段からのバルス光で被照射面上を 照射する際、発光制御手段により該被照射面の移動速度 に比例した頻度で該光源手段をバルス発光させているこ とを特徴とする照明装置。

【請求項2】 前記発光制御手段は前記被照射面の位置を計測する位置検出部、該被照射面の移動速度を計測する速度検出部、該被照射面の移動速度から前記光源手段のパルス発光時間間隔を演算する時間間隔演算部、パルス発光した直前のパルス発光時刻を記憶する記憶部、該 10パルス発光時間間隔と該パルス発光時刻から次のパルス発光時刻を求める時刻演算部、そして該次のパルス発光時刻に前記光源手段をパルス発光させる発光駆動部を有していることを特徴とする請求項1の照明装置。

【請求項3】 光源手段からのパルス光で被照射面上を 照射する際、発光制御手段により該被照射面が予め設定 した距離だけ移動する毎に該光源手段をパルス発光させ ていることを特徴とする照明装置。

【請求項4】 前記発光制御手段は前記被照射面の位置を計測する位置検出部、直前のバルス発光時の該被走査 20面の位置情報を記憶する記憶部、該位置検出部と記憶部からのデータに基づいて該被走査面の移動量を求める移動距経演算部、該被走査面の移動量が予め設定した値になったときに前記光源手段をパルス発光させる発光駆動部を有していることを特徴とする請求項3の照明装置。

【請求項5】 光源手段からのパルス光で被照射面上を 照射する際、発光制御手段により該被照射面の移動速度 に応じて該光源手段のパルス発振周期を変えていること を特徴とする照明装置。

【請求項6】 光源手段からのバルス光で照明した第1 物体面上のパターンを相対移動する第2物体面上に露光 する際、発光制御手段により該第1物体と第2物体の相 対的な移動速度に比例した頻度で該光源手段をバルス発 光させていることを特徴とする走査型露光装置。

【請求項7】 前記発光制御手段は前記第1物体又は/及び第2物体の位置を計測する位置検出部、該第1物体又は/及び第2物体の移動速度を計測する速度検出部、該第1物体又は/及び第2物体の移動速度から前記光源 手段のバルス発光時間間隔を演算する時間間隔演算部、バルス発光した直前のバルス発光時刻を記憶する記憶部、該バルス発光時間間隔と該バルス発光時刻から次のバルス発光時刻を求める時刻演算部、そして該次のパルス発光時刻に前記光源手段をバルス発光させる発光駆動部を有していることを特徴とする請求項6の走査型鑑光装置。

【請求項8】 光源手段からのバルス光で照明した第1 物体面上のパターンを相対移動する第2物体面上に露光 する際、発光制御手段により該第1物体と第2物体とが 予め設定した距離だけ相対移動する毎に該光源手段をバ ルス発光させていることを特徴とする走査型露光装置。 【請求項9】 前記発光制御手段は前記第1物体又は/及び第2物体の位置を計測する位置検出部、直前のバルス発光時の該第1物体又は/及び第2物体の位置情報を記憶する記憶部、該位置検出部と記憶部からのデータに基づいて該第1物体と第2物体の相対的移動量を求める移動距離演算部、該第1物体と第2物体の相対的移動量が予め設定した値になったときに前記光源手段をパルス発光させる発光駆動部を有していることを特徴とする請求項8の走査型露光装置。

0 【請求項10】 光源手段からのパルス光で照明した第 1物体面上のパターンを相対移動する第2物体面上に露 光する際、発光制御手段により該第1物体と第2物体の 相対的な移動速度に応じて該光源手段のパルス発振周期 を変えていることを持徴とする走査型露光装置。

【請求項11】 光源手段からのパルス光で照明した第 1物体面上のパターンを投影光学系により第2物体面上 に該投影光学系の結像倍率に対応させた速度比で同期さ せて相対的に走査させながら投影露光する際、発光制御 手段により該第1物体又は第2物体の相対的な移動速度 に比例した頻度で該光源手段をパルス発光させているこ とを特徴とする走査型投影露光装置。

【請求項12】 前記発光制御手段は前記第1物体又は /及び第2物体の位置を計測する位置検出部、該第1物 体又は/及び第2物体の移動速度を計測する速度検出 部、該第1物体又は/及び第2物体の移動速度から前記 光源手段のパルス発光時間間隔を演算する時間間隔演算 部、パルス発光した直前のパルス発光時刻を記憶する記 憶部、該パルス発光時間間隔と該パルス発光時刻から次 のパルス発光時刻を求める時刻演算部、そして該次のパルス発光時刻に前記光源手段をパルス発光させる発光駆 動部を有していることを特徴とする請求項11の走査型 投影露光装置

【請求項13】 ・ 元源手段からのパルス光で照明した第 1物体面上のパターンを投影光学系により第2物体面上 に該投影光学系の結像倍率に対応させた速度比で同期させて相対的に走査させながら投影露光する際、発光制御 手段により該第1物体と第2物体とが予め設定した距離 だけ相対移動する毎に該光源手段をパルス発光させていることを特徴とする走査型投影露光装置。

【請求項14】 前記発光制御手段は前記第1物体又は /及び第2物体の位置を計測する位置検出部、直前のパルス発光時の該第1物体又は/及び第2物体の位置情報 を記憶する記憶部、該位置検出部と記憶部からのデータ に基づいて該第1物体と第2物体の相対的移動量を求め る移動距離演算部、該第1物体と第2物体の相対的移動量が予め設定した値になったときに前記光源手段をパル ス発光させる発光駆動部を有していることを特徴とする 請求項13の走査型投影露光装置。

【請求項15】 光源手段からのパルス光で照明した第 1物体面上のパターンを投影光学系により第2物体面上 に該投影光学系の結像倍率に対応させた速度比で同期さ せて相対的に走査させながら投影露光する際、発光制御 手段により該第1物体と第2物体の相対的な移動速度に 応じて該光源手段のバルス発振周期を変えていることを 特徴とする走査型投影露光装置。

【請求項16】 請求項1~5のいずれか1項記載の照 明装置を用いてデバイスを製造していることを特徴とす るデバイスの製造方法。

【請求項17】 請求項6~10のいずれか1項記載の 特徴とするデバイスの製造方法。

【請求項18】 請求項11~15のいずれか1項記載 の走査型投影露光装置を用いてデバイスを製造している ことを特徴とするデバイスの製造方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、照明装置、走査型 露光装置及びそれらを用いたデバイスの製造方法に関 し、特にICやLSI等の半導体デバイスやCCD等の 撮像デバイスや液晶パネル等の表示デバイスや磁気ヘッ 20 ド等のデバイスを製造するリソグラフィー工程に使用さ れる際に好適なものである。

[0002]

【従来の技術】近年、IC、LS I 等の半導体デバイス の高集積化がますます加速度を増しており、これに伴う 半導体ウエハの微細加工技術の進展も著しい。この微細 加工技術の中心をなす投影露光装置として、円弧状の露 光域を持つ等倍のミラー光学系に対してマスクと感光基 板を走査しながら露光する等倍投影露光装置(ミラープ ロジェクションアライナー)や、マスクのバターン像を 30 屈折光学系により感光基板上に形成し、感光基板をステ ップアンドリピート方式で露光する縮小投影露光装置 (ステッパー) 等がある。

【0003】又、最近では高解像力が得られ、且つ画面 サイズを拡大できるステップアンドスキャン方式の走査 型投影露光装置が提案されている。走査型露光装置に光 源として短波長の光束をパルス発光する、例えばエキシ マレーザを用いて高解像力化を図ったものが種々と提案 されている。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】光源としてパルス発光 するバルス光源を用いた走査型露光装置において、被照 射面上の露光量を一定に維持しつつ露光むらがないよう に均一照明するには、パルス光源からのパルス発光時刻 やパルス発光間隔、そして被照射面の移動速度等との関 係を適切に設定することが重要になってくる。

【0005】図4はパルス光源を用いた走査型投影露光 装置において、走査露光する為にレチクルを載置するレ チクルステージとウエハを載置するウエハステージ(以 下これらを単に「ステージ」ともいう。)とを同期移動 50 射面上を照射する際、発光制御手段により該被照射面が

させる際の移動速度に対するパルス光源からのパルス発 光時刻との関係を示した概略図である。

【0006】同図(A)はレチクルステージの速度、同 図 (B) はウエハステージの速度、同図 (C) はパルス 発光頻度、の各々が、走査中に種々と変化する様子を示 している。同図(C)に示すように、パルス光源からの パルス発光頻度は一定である。この為、均一な蓄積露光 量で照射するには、レチクルステージとウエハステージ が一定速度(定速時)の範囲にある状態に限ってパルス 走査型露光装置を用いてデバイスを製造していることを 10 発光し、加速時及び減速時にはパルス発光していなかっ

> 【0007】このように従来の走査型露光装置において は、走査露光する際にステージが静止状態から一定速度 に達するまでの加速期間と一定速度から静止状態に達す るまでの減速期間はパルス発光は使用しておらず、これ らの期間はパルス発光に要する全時間にとって無駄な時 間となっていた。この為、作業効率が悪くスループット が低くなるという問題があった。またレチクルステージ 及びウエハステージが照明領域を通過するのに要する距 離に加えて、加減速に要する距離も予め走査範囲に確保 する必要がある為、レチクルステージとウエハステージ に必要な移動ストロークが長くなるという問題があっ た。

> 【0008】本発明は、パルス発光するパルス光源から のパルス光で被照射面を照射する際に、パルス光源から のパルス発光時刻やパルス発光間隔等のパルス条件と被 照射面の移動速度や移動距離等の移動条件とを適切に設 定することにより、所定の積算照射量(積算露光量)が 容易に得られ、しかも照射むら(露光むら)がなく、被 照射面を高精度に走査照射することができ、高スループ ットで半導体デバイスを製造することができる照明装 置、走査型露光装置及びそれらを用いたデバイスの製造 方法の提供を目的とする。

[0009]

【課題を解決するための手段】本発明の照明装置は、

(1-1)光源手段からのパルス光で被照射面上を照射 する際、発光制御手段により該被照射面の移動速度に比 例した頻度で該光源手段をパルス発光させていることを 特徴としている。

40 【0010】特に、(1-1-1)前記発光制御手段は 前記被照射面の位置を計測する位置検出部、該被照射面 の移動速度を計測する速度検出部、該被照射面の移動速 度から前記光源手段のバルス発光時間間隔を演算する時 間間隔演算部、パルス発光した直前のパルス発光時刻を 記憶する記憶部、該バルス発光時間間隔と該パルス発光 時刻から次のパルス発光時刻を求める時刻演算部、そし て該次のパルス発光時刻に前記光源手段をパルス発光さ せる発光駆動部を有していることを特徴としている。

【0011】(1-2)光源手段からのパルス光で被照

予め設定した距離だけ移動する毎に該光源手段をパルス 発光させていることを特徴としている。

【0012】特に、(1-2-1)前記発光制御手段は前記被照射面の位置を計測する位置検出部、直前のパルス発光時の該被走査面の位置情報を記憶する記憶部、該位置検出部と記憶部からのデータに基づいて該被走査面の移動量を求める移動距離演算部、該被走査面の移動量が予め設定した値になったときに前記光源手段をパルス発光させる発光駆動部を有していることを特徴としている。

【0013】(1-3)光源手段からのバルス光で被照 射面上を照射する際、発光制御手段により該被照射面の 移動速度に応じて該光源手段のバルス発振周期を変えて いることを特徴としている。

【0014】本発明の走査型露光装置は、

(2-1)光源手段からのバルス光で照明した第1物体面上のパターンを相対移動する第2物体面上に露光する際、発光制御手段により該第1物体と第2物体の相対的な移動速度に比例した頻度で該光源手段をパルス発光させていることを特徴としている。

【0015】特に、(2-1-1)前記発光制御手段は前記第1物体又は/及び第2物体の位置を計測する位置検出部、該第1物体又は/及び第2物体の移動速度を計測する速度検出部、該第1物体又は/及び第2物体の移動速度から前記光源手段のバルス発光時間間隔を演算する時間間隔演算部、バルス発光した直前のパルス発光時刻を記憶する記憶部、該バルス発光時間間隔と該バルス発光時刻から次のバルス発光時刻を求める時刻演算部、そして該次のバルス発光時刻に前記光源手段をパルス発光させる発光駆動部を有していることを特徴としている。

【0016】(2-2)光源手段からのバルス光で照明した第1物体面上のパターンを相対移動する第2物体面上に露光する際、発光制御手段により該第1物体と第2物体とが予め設定した距離だけ相対移動する毎に該光源手段をバルス発光させていることを特徴としている。

【0017】特に、(2-2-1)前記発光制御手段は前記第1物体又は/及び第2物体の位置を計測する位置検出部、直前のパルス発光時の該第1物体又は/及び第2物体の位置情報を記憶する記憶部、該位置検出部と記40億部からのデータに基づいて該第1物体と第2物体の相対的移動量を求める移動距離演算部、該第1物体と第2物体の相対的移動量が予め設定した値になったときに前記光源手段をパルス発光させる発光駆動部を有していることを特徴としている。

【0018】(2-3)光源手段からのパルス光で照明した第1物体面上のパターンを相対移動する第2物体面上に露光する際、発光制御手段により該第1物体と第2物体の相対的な移動速度に応じて該光源手段のパルス発振周期を変えていることを特徴としている。

【0019】本発明の走査型投影露光装置は、

(3-1)光源手段からのバルス光で照明した第1物体面上のバターンを投影光学系により第2物体面上に該投影光学系の結像倍率に対応させた速度比で同期させて相対的に走査させながら投影露光する際、発光制御手段により該第1物体又は第2物体の相対的な移動速度に比例した頻度で該光源手段をバルス発光させていることを特徴としている。

【0020】特に、(3-1-1)前記発光制御手段は 前記第1物体又は/及び第2物体の位置を計測する位置 検出部、該第1物体又は/及び第2物体の移動速度を計 測する速度検出部、該第1物体又は/及び第2物体の移 動速度から前記光源手段のパルス発光時間間隔を演算する時間間隔資算部、パルス発光した直前のパルス発光時 刻を記憶する記憶部、該パルス発光時間間隔と該パルス 発光時刻から次のパルス発光時刻を求める時刻演算部、 そして該次のパルス発光時刻に前記光源手段をパルス発 光させる発光駆動部を有していることを特徴としてい る。

20 【0021】(3-2)光源手段からのパルス光で照明した第1物体面上のパターンを投影光学系により第2物体面上に該投影光学系の結像倍率に対応させた速度比で同期させて相対的に走査させながら投影露光する際、発光制御手段により該第1物体と第2物体とが予め設定した距離だけ相対移動する毎に該光源手段をパルス発光させていることを特徴としている。

【0022】特に、(3-2-1)前記発光制御手段は前記第1物体又は/及び第2物体の位置を計測する位置検出部、直前のパルス発光時の該第1物体又は/及び第30 2物体の位置情報を記憶する記憶部、該位置検出部と記憶部からのデータに基づいて該第1物体と第2物体の相対的移動量を求める移動距離演算部、該第1物体と第2物体の相対的移動量が予め設定した値になったときに前記光源手段をパルス発光させる発光駆動部を有していることを特徴としている。

【0023】(3-3)光源手段からのバルス光で照明した第1物体面上のバターンを投影光学系により第2物体面上に該投影光学系の結像倍率に対応させた速度比で同期させて相対的に走査させながら投影露光する際、発光制御手段により該第1物体と第2物体の相対的な移動速度に応じて該光源手段のバルス発振周期を変えていることを特徴としている。

【0024】本発明のデバイスの製造方法は、構成要件 $(1-1)\sim(1-3)$ の照明装置、又は構成要件 $(2-1)\sim(2-3)$ の走査型露光装置、又は構成要件 $(3-1)\sim(3-3)$ の走査型投影露光装置を用いてデバイスを製造していることを特徴としている。 【0025】

【発明の実施の形態】図1は本発明の実施形態1の要部50 概略図である。同図はIC、LSI等の半導体デバイ

いる。

ス、液晶デバイス、CCD等の撮像デバイス、磁気ヘッ ド等のデバイスを製造する際に用いる走査型の投影器光 装置を示している。

【0026】図1において、エキシマレーザ等のパルス 光を放射する光源(光源手段)1からの光東はビーム整 形光学系2により所望のビーム形状に整形され、ハエの 目レンズ等から成るオプティカルインテグレータ3の光 入射面3aに指向される。オプティカルインテグレータ 3は複数の微小レンズを2次元的に所定のピッチで配列 光源を形成している。

【0027】4はコンデンサーレンズである。コンデン サーレンズ4はオプティカルインテグレータ3の光射出 面3b近傍に形成した各2次光源からの光束で複数の可 動プレード (遮光部材)を有するマスキングブレード5 をケーラー照明している。マスキングブレード5は、例 えば4枚の可動ブレードの相対するエッジでスリット状 の開口を形作っている。

【0028】6は結像レンズであり、マスキングブレー ドラを通過した光束を集光している。7はミラーであ り、ミラーフで反射した光東でレチクルステージ11に 載置したレチクル(第1物体)9面上を光照射し、その 上にスリット状照明域を形成している。8は投影光学系 であり、レチクル9面上のパターンをウエハステージ1 2に載置した半導体基板としてのウエハ(第2物体)1 0に縮小投影している。

【0029】本実施形態において、マスキングブレード 5とレチクル9は、結像レンズ6、ミラー7より成る光 学系により略共役関係にある。又、オプティカルインテ グレータ3の射出面3b近傍(2次光源面)と投影光学 30 系8の瞳面とは、コンデンサーレンズ4と結像レンズ6 とによる光学系により略共役関係にある。

【0030】102はステージ同期移動制御部であり、 レチクルステージ11とウエハステージ12(以下「ス テージ」と総称する。)を投影光学系8の結像倍率に応 じた比率で駆動させている。101はステージ11.1 2の位置を計測するステージ位置計測部(位置検出部) である。尚、本実施形態では位置検出部101はステー ジ11.12の位置データを時間微分してステージの速 度を求める速度検出部を兼用している。

【0031】103は時間間隔演算部(パルス発光時間 間隔演算部)であり、位置検出部101とステージ同期 移動制御部102からのデータに基づいてバルス発光の 時間間隔を演算し求めている。104は記憶部(パルス 発光時刻記憶部)であり、バルス発光した直前のバルス 発光時刻を記憶している。105は制御部(パルス発光 時刻制御部)であり、パルス発光時間間隔とパルス発光 時刻から次のパルス発光時刻を求める時刻演算部とパル ス光源1のパルス発光時刻を制御する(即ち、次のパル ス発光時刻にバルス発光させる)発光駆動部とを有して 50 Δ y のいずれかが、各々の条件を示す(2)~(5)式

【0032】100は発光制御手段であり、前述の各要 素101~105を有しており、これらの各要素を用い てステージの移動速度に比例した頻度でパルス光源1を パルス発光させている。

8

【0033】特に本実施形態では、レチクル9の像をレ チクル9と同期して移動するウエハ10に転写する相対 移動の加減速中にも、走査速度に反比例した時間間隔で パルス光源1をパルス発光するようにしており、これに して構成しており、その光射出面3b近傍に複数の2次 10 よりスループットを向上させている。又、本実施形態で は、発光制限手段はステージの走査速度に応じてパルス 光源のパルス発振周期を変えることにより、ステージの 移動速度の変動による露光むらを補正している。

> 【0034】次に本実施形態における走査露光の動作の 特徴について説明する。

> 【0035】個々に発光するパルスエネルギー量が略一 定量であるとき、ウエハ上の蓄積露光量Pは(1)式で 表わされる。

[0036]

20 $P = q \times n \times B \times / V \times$ (1)

ここで、qは1回のパルス発光で蓄積される露光量、n は単位時間当たりに発光するパルス数を意味するパルス 発光頻度、B×はマスキングブレード5によって形成さ れたウエハ上の照明領域、Vxはウエハの移動速度であ

【0037】ウエハ上の蓄積露光量Pを一定に保つ為の パルス発光頻度nは(2)式となる。

[0038]

 $n = P \times V \times / (q \times B \times)$

このとき、q, Bx, Pは一定値であるから、パルス発 光頻度nはウエハの移動速度Vxに比例する。

【0039】さて、時間軸上で隣り合う2つのパルスの 時間間隔を意味するパルス発光時間間隔△tとパルス発 光頻度nの関係は、(3)式で表わされる。

 $\{0040\}\Delta t = 1/n$ また、パルス発光時間間隔△tの時間でウエハが移動す る距離 Δx は(4)式で表わされ、(2), (3)式を 代入すれば、一定値であることが分かる。

[0041]

 $\Delta x = \Delta t \times V x$

-Vx/n

$$= q \times B \times / P = -E$$
 ······(4)

また、レチクルステージ11とウエハステージ12は投 影光学系の倍率aと等しい一定の速度比であるから、レ チクルが移動する距離 Ayは(5)式で表わされる。

$$[0042]\Delta y = \Delta x/a \qquad \cdots (5)$$

つまり、ステージの速度が変化してもウエハ上の蓄積露 光量を一定に保つには、パルス発光頻度n、パルス発光 時間間隔Δt、ウエハ移動距離Δx、レチクル移動距離

を満足するようにパルス発光を制御すれば良い。

【0043】図3は、本実施形態においてレチクルステ ージ11とウエハステージ12を同期移動させるときの ステージ速度とパルス光源1のパルス発光時刻との関係 を示す概略図である。

【0044】図3(A)はレチクルステージ11の速 度、図3(B)はウエハステージ12の速度、図3

(C) はパルス発光頻度が走査中に変化する様子を示し ている。同図では互いに同期して移動するので、レチク 状態のみならず、加減速時にバルス発光しても均一な蓄 積露光量で照射することができる。

【0045】本実施形態では、このようにステージの静 止状態から一定速度に達するまでの加速期間と一定速度 から静止状態に達するまでの減速期間も露光に使用する ようにしている。これにより露光に要する無駄な時間を 排除して作業効率を向上させ、スループットを高めてい

【0046】また、レチクルステージ11及びウエハス た為、必要な移動ストロークは照明領域を通過するのに 要する距離だけで済む。これにより従来に比してスルー プットが高く、かつレチクルステージ11とウエハステ ージ12の移動ストロークが短い走査型露光装置を実現 している。

【0047】図2は本発明の実施形態2の要部概略図で ある。本実施形態は図1の実施形態1に比べて、ステー ジの移動速度に比例した頻度で光源手段をパルス発光さ せる代わりに、ステージが予め設定した距離だけ移動す る毎に光源手段1をパルス発光させるようにしている点 30 VD)ではウエハ表面に絶縁膜を形成する。 が異なっており、その他の構成は同じである。

【0048】図2において、106はパルス発光位置記 憶部 (記憶部)であり、直前にパルス発光した時点での レチクルステージ11又は/及びウエハステージ12の 位置情報を記憶している。107はパルス発光位置制御 部であり、記憶部106からの位置情報に基づいて直前 のパルス発光時点から移動したレチクルステージ11又 は/及びウエハステージ12等のステージの距離を求め る移動距離演算部と、ステージが一定の移動量に達した ときにパルス光源1をパルス発光させる発光駆動部とを 有している。

【0049】101はステージ位置計測部、102はス テージ同期移動制御部であり、これらは図1で示したも のと同じである。

【0050】100は発光制御手段であり、前述の各要 素101,102,105,106を用いてステージが 予め設定した距離だけ移動する毎に光源手段をパルス発 光させている。

【0051】特に本実施形態では、レチクル9の像をレ

10

移動の加減速中にも、走査距離に応じた時間間隔でパル ス発光するようにパルス光源1を制御しており、これに よりスループットを向上させている。

【0052】次に上記説明した走査型投影露光装置を利 用したデバイスの製造方法の実施形態を説明する。

【0053】図5は半導体デバイス(10やLS1等の 半導体チップ、或いは液晶パネルやCCD等)の製造の フローチャートである.

【0054】本実施形態において、ステップ1(回路設 ルステージ11とウエハステージ12が一定速度にある 10 計)では半導体デバイスの回路設計を行う。ステップ2 (マスク製作)では、設計した回路パターンを形成した マスクを製作する。

> 【0055】一方、ステップ3(ウエハ製造)ではシリ コン等の材料を用いてウエハを製造する。 ステップ4 (ウエハプロセス) は前工程と呼ばれ、前記用意したマ スクとウエハを用いてリソグラフィ技術によってウエハ 上に実際の回路を形成する。

【0056】次のステップ5(組立)は後工程と呼ば れ、ステップ4によって作製されたウエハを用いて半導 テージ12を加減速する為だけに要した距離が排除され 20 体チップ化する工程であり、アッセンブリ工程(ダイシ ング、ボンディング)、パッケージング工程(チップ封 入)等の工程を含む。

> 【0057】ステップ6 (検査)ではステップ5で作製 された半導体デバイスの動作確認テスト、耐久性テスト 等の検査を行う。こうした工程を経て半導体デバイスが 完成し、これが出荷 (ステップ7) される。

> 【0058】図6は上記ステップ4のウエハプロセスの 詳細なフローチャートである。まずステップ11(酸 化)ではウエハの表面を酸化させる。ステップ12(C

> 【0059】ステップ13 (電極形成) ではウエハ上に 電極を蒸着によって形成する。ステップ14 (イオン打 込み)ではウエハにイオンを打ち込む。ステップ15 (レジスト処理)ではウエハに感光剤を塗布する。 ステ ップ16(露光)では前記説明した露光装置によってマ スクの回路パターンをウエハに焼付露光する。

> 【0060】ステップ17(現像)では露光したウエハ を現像する。ステップ18 (エッチング) では現像した レジスト以外の部分を削り取る。ステップ19(レジス ト剥離)ではエッチングが済んで不要となったレジスト を取り除く。これらのステップを繰り返し行うことによ って、ウエハ上に多重に回路パターンが形成される。

> 【0061】尚、本実施形態の製造方法を用いれば、高 集積度のデバイスを容易に製造することができる。 [0062]

【発明の効果】本発明によれば以上のように、バルス発 光するパルス光源からのパルス光で被照射面を照射する 際に、バルス光源からのバルス発光時刻やバルス発光間 隔等のパルス条件と被照射面の移動速度や移動距離等の チクル9と同期して移動するウエハ10に転写する相対 50 移動条件とを適切に設定することにより、所定の積算照

1 1

射量 (積算露光量)が容易に得られ、しかも照射むら (露光むら)がなく、被照射面を高精度に走査照射する ことができ、高スループットで半導体デバイスを製造す ることができる照明装置、走査型露光装置及びそれらを 用いたデバイスの製造方法を実現することができる。

【0063】特に本発明によれば、スループットが高く、かつレチクルステージとウエハステージの移動ストロークが短い走査型露光装置を実現することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施形態1の要部概略図

【図2】本発明の実施形態2の要部概略図

【図3】本発明に係るレチクルステージの移動速度、ウエハステージの移動速度、そしてパルス発光との関係を示す説明図

【図4】従来の走査型露光装置におけるレチクルステージの移動速度、ウエハステージの移動速度、そしてバルス発光との関係を示す説明図

【図5】本発明のデバイスの製造方法のフローチャート

【図6】本発明のデバイスの製造方法のフローチャート 【符号の説明】 パルス光源

2 ビーム整形光学系

3 オプティカルインテグレータ

12

4 コンデンサーレンズ

5 マスキングプレード

6 結像レンズ

7 ミラー

8 投影レンズ

9 レチクル

10 10 ウエハ

11 レチクルステージ

12 ウエハステージ

101 ステージ位置計測部

102 ステージ同期移動制御部

103 パルス発光時間間隔演算部

104 パルス発光時刻記憶部

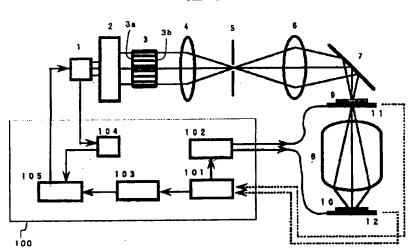
105 パルス発光時間間隔によるパルス発光制御部

106 パルス発光位置記憶部

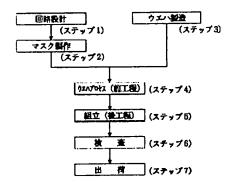
107 ステージ位置によるパルス発光制御部

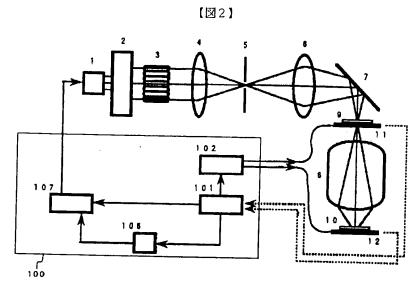
【図1】

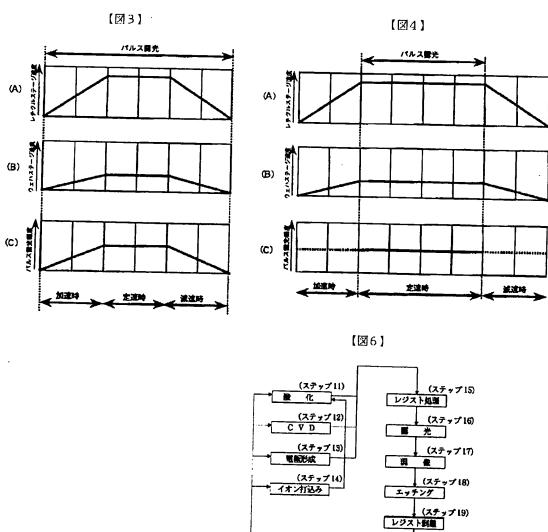
20



【図5】







繰り返し